PAT-NO:

JP403193513A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 03193513 A ~

TITLE:

INDEPENDENT SUSPENSION TYPE SUSPENSION

PUBN-DATE:

August 23, 1991

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

KOJIMA, YUICHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

KK YOROZU N/A

APPL-NO:

JP01336024

APPL-DATE: December 25, 1989

INT-CL (IPC): B60G003/20

US-CL-CURRENT: <u>280/124.138</u>, <u>280/FOR.126</u>, <u>280/FOR.148</u>

ABSTRACT:

PURPOSE: To improve the degree of freedom of suspension design and the running safety in a wishbone type automobile independent suspension device by oscillatably connecting the tips of a pair of upper arms on the upper and lower sides to the upper end of a wheel knuckle connected with a lower arm so that the tip of the upper arms may oscillate in the direction of the vertical movement of a wheel.

CONSTITUTION: A lower arm 4 is connected through a ball joint 13 to the tip of a yoked type arm 20 of a wheel supporting knuckle 2 having a knuckle arm 21 and yoked type arms 19, 20. A control arm 35 is connected through a ball joint 12 to a yoked type arm 19. The tip of an upper arm 6 on an upper side formed on a A type arm is oscillatably connected through a ball joint 38 to the upper end of the control arm 35, and the tip of an upper arm 7 on the lower side of the A type arm is similarly done through a shaft 8 to the middle part of the control arm 35.

COPYRIGHT: (C)1991,JPO&Japio

19日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

⑩ 公 開 特 許 公 報 (A) 平3-193513

Solot. Cl. 5

識別記号 庁内整理番号

❸公開 平成3年(1991)8月23日

B 60 G 3/20

8817-3D

審査請求 未請求 請求項の数 3 (全8頁)

図発明の名称 独立懸架式サスペンション

②特 願 平1-336024

②出 額 平1(1989)12月25日

⑩発 明 者 小 島 優 一 神奈川県横浜市港北区樽町3丁目7番60号 萬自動車工業

株式会社内

⑪出 願 人 株式会社 ヨロズ 神奈川県横浜市港北区梅町3丁目7番60号

⑩代 理 人 弁理士 八田 幹雄 外1名

卯 和 温

1. 発明の名称

独立懸架式サスペンション

2. 特許請求の範囲

1) 車体側(5) に基端を揺動自在に枢着した 上下2本のアッパアーム(6.7) と、車輪(1) に収 り付けられたナックル(2) の下端部に先端を揺動 自在に連結すると共に基端を車体側(5) に揺動自 在に枢若したロアアーム(4) とを有し、

前記2本のアッパアーム(6.7) の先端を、前記 車輪(1) の上下移動方向に援動自在となるように コントロールアーム(35)にて連結し、

さらに、前記ナックル(2)の上端部を、このコントロールアーム(35)に援助自在に連結したことを特徴とする独立懸梁式サスペンション。

2) 前記2本のアッパアーム(6.7) のうち少なくとも何れか一方を、車体(5) の平面視における進行方向に対して所定角度傾斜させて取り付けたことを特徴とする請求項1記載の独立懸架式サ

スペンション。

3) 前記2本のアッパアーム(6.7) のうち少なくとも何れか一方を、車体(5) の側面視における進行方向に対して所定角度傾斜させて取り付けたことを特徴とする請求項1記載の独立懸架式サスペンション。

3. 発明の詳細な説明

(発明の技術分野)

(発明の技術的背景ならびにその問題点)

自動車の走行中において路面から受ける種々の 振動や衝撃を吸収するため、ボデーとアクスルと の間には、緩衝作用を備えた懸架装置(サスペン ション)が設けられている。かかるサスペンショ ンは、自動車を路面上に支え駆動輪からの推進力 をボデーに伝え、同時に路面からの衝撃を緩和し て自動車を破損からするだけでなく、乗り心地と 走行安定性を改善する重要な機能をもつことから、 自動車の高速化と共にその機能は高速化の限界を 左右するものとして益々重要視され、装置全般に 対する科学的な研究が進められて多くの機構型式 および要素が開発されている。

サスペンションは、一般に上下方向には柔らかく、前後左右方向には堅くする必要があり、その 協造面から大別すると車軸懸架式サスペンション と独立懸架式サスペンションとに分類することが できる。車軸懸架式サスペンションは一般にトラックの前輪及び後輪、乗用車の後輪に用いられて いるのに対し、独立懸架式サスペンションは乗り 心地及び走行安定性を重視する乗用車の前輪およ び後輪に多用されている。

独立懸架式サスペンションは、左右のホイールを 1本のアクスルで連結せずに独立して運動できるようにしたもので、その構造面から大別すると、ウィッシュボーン型、マックファーソン型、トレーリングアーム型、スイングアクスル型に分類することができる。このような独立懸架式サスペン

ションは、用軸懸架式サスペンションに比べ、左右いづれかのホイールが路面突起に乗り上げても 人間の膝の関節のような動きをしてそのホイールだけが上下しボデーは傾斜せず、ローリング(横 ゆれ)を抑制して安定な走行を行なうことができるという利点を有している。

独立態型式サスペンションの中で最も広く用いった。 いっぱい でいるのがウィッシュボーン型サスペン 2 0 5 0 2 0 5 0 2 0 5 0 2 0 5 0 0 2 0 5 0 0 5

いる。

ウィッシュボーン型独立懸架式サスペンション は、第6図に示すように、鶏の胸の叉骨(ウィッ シュボーン) 形状に類似した2本のコントロール アーム3. 4によりナックル2がボデーあるいは フレーム5に取り付けられており、この「A」字 型をしたコントロールアーム3.4の開いた方が ボデー側5に収り付けられ、他端はナックル2に て上下が連結されている。ボデー5とコントロー ルアーム3、4との連結側は、ブッシュ10. 11にて連結し、一方ナックルスピンドル2とコ ントロールアーム3.4とは、上下ともボールジ ョイント12、13で連結するのが一般的である。 これにより、上下2本のコントロールアーム3. 4とナックル2はリンク機構を構成することとな る。なお、このように2本のコントロールアーム がともにA字型をしたウィッシュボーン型サスペ. ンションの他にも、ロアアームがA字型ではなく テンションロッドにより前後方向に働く力を補う ように構成したものも知られている(いわゆる

「1」型アーム)。

かかるウィッシュボーン型サスペンションを値 えた車体においてタイヤ晦耗性、操縦安定性、ス テアリングハンドルへの版動伝達防止等を満足す べきものとするためには、アッパアームとロアア ームの長さ、および取り付け位置(間隔)等を適 宜選択する必要があるが、アッパアームとロアア ームの長さ、およびこれらの収り付け位置(間隔) は、実質的に搭載すべき自動車の配置スペースに よって大きく制約される。例えば、旋回時の走行 安定性を向上させるためには旋回時においても対 地キャンパが 0° となるようなコントロールアー ムの配置とすることが考えられ、アッパアームを 巡当な長さにして車輪の上下動によるアッパアー ムの温動川を旋回時の車体の揺動川に対応したも のに構成することが好ましいが、アッパアームを 長くすると該アッパアームを軸支する支点がエン ジンルーム内まで張り山すこととなる。したがっ て、自動車の外形設計、エンジン設計等に多大な 影響を及ぼすことから、従来においてはサスペン

ションの性能をある程度犠牲にしているのが実情 であった。

しかも、従来のサスペンションにあっては、東西前方から見たアッパアームとロアアームの配置は、ロールセンタ高さの変化特性により一義的に変化特性およびキャンパ変化特性により一義的に没い変化特性により一義的に没い変化特性によりで変化特性によりでない。例えば、おけられば、これら答性を対しまうことの配置を検討自山度に欠けるという欠点があった。例えば、キャンパの変化特性を対地キャンパのでとないはないが、の変化がアームとロアアームとの配置を検討すると、スカックの変化が大きくなったり、あるいはロールセンタの変位が大きくなって、旋回時の走行安定性が低下することになる。

さらに、車輪のキャンバ角は、旋回時において 対地キャンバが 0° となるように車体の揺動角に ともなってネガティブキャンバ方向に変化するこ とが好ましいことは上述した通りであるが、直進 走行時において車輪が地面の突起等に乗り上げて

置次第では、ボールジョイントに過大な力が作用し、結局ボールジョイントの大型化を誘発する異れがある。さらに、このサスペンションを駆動輪に適用する場合、ドライブシャフトがナックルに接続されることから、各リンクとドライブシャフトとの位置関係に制約が生じ、したがって本サスペンションを駆動輪へ適用することは基だ困難である。

このようにサスペンション設計における自山度 に幾らかの前進は認められるものの、未だなお満 足し得るものではなかった。

(発明の目的)

本発明は、このような従来技術の問題点に鑑みてなされたものであり、その目的とするところは、同じロールセンタ高さ、同じスカッフ変化であっ

所定以上にパンプストロークした場合にあっては 取輪にキャンパスラストが発生することから、その時点からネガティブキャンパ傾向を抑制する方 が直進走行安定性を向上させる上で好ましいと言 える。しかしながら従来のサスペンションは、取 輪の上下動が大きくなればなるほど大きなネガティブキャンパ傾向を示し、したがって旋回走行安 定性と直進走行安定性とを同時に満足することが できなかった。

確かに、特開昭 6 4 - 18.710 号公報に記載されたサスペンションは、従来のウィッシュボーン型サスペンションに比べ、上述した設計上の自由度を改善することができたものであるが、アッパアームで充分なコンプライアンスを確保しようとすると、必ず連結リンク(6) (当該公報にて即いられている部材名および符号にて説明する。以下同じ)が変位してしまうためジオメトリッする協造であることから、ダンパユニットの配

ても、異なるキャンパ変化特性を与えることができ、サスペンション設計における自山度が格段に向上すると共に、駆動輪にも適用でき、しかも走行安定性を満足すべきものに設定することができるサスペンションを提供することにある。

(発明の概要)

上記目的を達成するための第1の発明は、車体側に基端を揺動自在に枢幕した上下2本のアッパアームと、車輪に取り付けられたナックルの下端部に光端を揺動自在に連結すると共に基端を車体側に揺動自在に枢着したロアアームとを有し、

前記2本のアッパアームの先端を、前記車輪の 上下移動方向に揺動自在となるようにコントロー ルアームにて連結し、

さらに、前記ナックルの上端部を、このコントロールアームに揺動自在に連結したことを特徴とする独立懸架式サスペンションである。

また、上記目的を達成するための第2の発明は、 前記2本のアッパアームのうち少なくとも何れか 一方を、車体の平面視における進行方向に対して ・ 所定角度傾斜させて取り付けたことを特徴とする 独立懸架式サスペンションである。

さらに、上記目的を達成するための第3の発明は、前記2本のアッパアームのうち少なくとも何れか一方を、車体の側面視における進行方向に対して所定角度傾斜させて取り付けたことを特徴とする独立懸梁式サスペンションである。

このように構成した本発明にあっては、低進走行時においては、アッパアームは、上部アッパアーム、下部アッパアームおよびコントロールアームにより、車体の横方向の外力に対して強固に支持されており、車体旋回時の走行安定性を確保することができる。

この状態から、車体が旋回した場合、あるいは 路上の突起物に車輪が乗り上げた場合などにおい ては、車体に対する車輪の相対位置が上方に移動 し、これにともなってロアアームが上方に回動す る。また、ナックルの移動にともなってコントロ ールアームが上方に移動するが、このときコント ロールアームは、上部アッパアームおよび下部ア

は、サスペンション設計における自山度が格段に向上すると共に、駆動輪にも適用でき、しかも走行安定性を満足すべきものに設定することができるサスペンションを提供することができる。

(発明の具体的説明)

以下、本発明の一実施例を図面に基づいて説明する。

第1図は、第1の発明の第1実施例を示す斜視図、第2図は、同実施例の動作を説明する概念図、第3図は同発明の第2実施例を示す要部斜視図であり、第6、7図に示す従来のサスペンションと同一の部材には同一の符号を付してある。

第1. 2 実施例

車輪1が回転自在に取り付けられたナックル2は、車輪1を軸受(不図示)を介して支承するスピンドル18と、このスピンドルの基端から上下に分岐して延出する二股腕19.20と、図示しない操舵機構が連結されて車輪1の操舵角を適宜変更するナックルアーム21とからなる。第1図に示すように、二股腕20の先端には、ボールジ

ッパアームにより支持されていることから、両アッパアームとコントロールアームは平行四辺形的な移動を行なう。

したがって、両アッパアームの長さを適宜変更 すればナックルの上部の移動量が変化することと なり、設計自山度が大幅に改善でき所望のキャン パ変化を得ることができる。

また同時に、ナックルの上部は2本のアッパア ームにより支持されており、十分強固なサスペン ションを構成することとなる。

さらに、2本のアッパアームのうち少なくとも 何れか一方を、車体の平面視あるいは側面視にお ける進行方向に対して所定角度傾斜させて取り付 けた第2および第3の発明にあっては、この傾斜 角を適宜変更することにより、キャンパ変化特性 あるいはキャスタ変化特性を様々に変化させるこ とができ、設計自山度が大幅に改善できると共に、 直進走行性と旋回走行性とを同時に満足し得るサ スペンションを提供することができる。

このように、本発明のサスペンションにあって

ョイント13を介してロアアーム4が連結されており、一方、二股院19の先端には、ボールジョイント12を介してコントロールアーム35が連結されている。なお、両ボールジョイント12,13の中心を結ぶ直線の傾きによってキャスタが決定される。

ロアアーム4は、いわゆるA型アームであって、このロアアーム4の基端側が、車体5に2つのブッシュ11、11を介して取り付けられ、これによりロアアーム4は、ブッシュ11の剪斯力に抗して軸14の周りに回動する。

一方、本実施例に係るアッパアームは、上部アッパアーム6と下部アッパアーム7とからなり、両者伴にA型アームにより構成されている。この下部アッパアーム7は、その基礎側で取体5に取り付けられているが、前述したロアアーム4と同様に、ブッシュ10により取体5に連結され(第2図参照)、触15の周りに回動する。上部アッパアーム6の方も、その基礎側で取体5に取り付けられており、ブッシュ36により取体5に連結

特開平3-193513(5)

され(第2図参照)、軸37の周りに回動する。 また、上部アッパアーム6の先端には、コントロールアーム35の上端がボールジョイント38 を介して揺動自在に取り付けられている。

本実施例のサスペンションにあっては、さらにコントロールアーム35の中間部と下部アッパアーム7の先端部が触8の周りに回動可能になるようにブッシュ39にて連結されており、これにより、取輪1が上下動した場合にあっても、また様能機構により取輪1が操舵された場合にあっても、ナックル2はコントロールアーム3,4に対して協動自在となっている。

ここで、軸15および軸37を略平行に配置し、かつ軸8も略平行に配置すれば、第3図に示すように、上部アッパアーム6の先端とコントロールアーム35の上端とを連結するボールジョイント38に代えて、軸40を軸15、17、8に対して略平行に配置したブッシュ41で構成することもできる。

また、下部アッパアーム7と車体5との間には

サスペンションを車両前方から見た半正面図である。

第2図に示すように、直進走行時においては、アッパアームは、上部アッパアーム6、下部アッパアーム6、下部アッパアーム7およびコントロールアーム35により、 東体の横方向の外力に対して強固に支持されており、 東体庭回時の走行安定性を確保することができる。

この状態から、車体が旋回した場合、あるいは 路上の突起物に車輪1が乗り上げた場合などにおいては、車体5に対する車輪1の相対位置が上方 に移動し、これにともなってロアアーム4がブッシュ11を中心に上方に回動する。また、ナック ル2の移動にともなってコントロールアーム35 が上方に移動するが、このときコントロールアーム が上方に移動するが、このときおよびアールでのよりです。 アーム7により支持されていることから、両アッパアーム6、7とコントロールアーム35は平ッパアーム6、7とコントロールアーム7に平でで 四辺形的な移動を行なう。したがって、両アーム7の長さを適宜変更すればナックル2 懸架スプリング22が設けられて、下部アッパア ーム7を下方へ付勢している。

なお、ロアアームを「型アームにて構成することもできるが、この場合には、ロアアーム4にテンションロッド42の一端を固定し、このテンションロッド42の基端をテンションロッドブラケット等を介して東体側にブッシュによって取り付けるように構成することが好ましい。これにより、「型アームは東体進行方向の外力に対して強固になる。

さらに、2本のアッパアーム6、7およびロアアーム4の基礎を支持するのは車体に限定されることなく、フレームを介して車体に取り付けることも可能である。

以上のように、2本のアッパアーム6、7、ロアアーム4、ナックル2、およびコントロールアーム35はリンク機構を構成することとなる。

次に、本実施例のサスペンションの動作を説明 する。

第2回は、自動車に取り付けられた本実施例の

の上部の移動量が変化することとなり、所引のキャンパ変化を得ることができる。

また、ナックル2の上部は2本のアッパアーム 6、7により支持されており、しかも本実施例の サスペンションにあっては必然的にハイマウント 化されていることから、十分強固なサスペンショ ンを構成することとなる。

このように、本実施例のサスペンションにあっては、サスペンションのジャメトリを決定するにあたり、サスペンション設計における自由度が格段に向上する。しかも、ロアアーム4と下部アッパアーム7との間にはサスペンションの構成部品は存在しないから、ドライブシャフトの配置に際しても何ら問題はなく、駆動輪にも適用できるサスペンションを提供することができる。

第3 実施例

本発明は、上述した第1,2実施例に限定されることなく変形することが可能である。第4関は本発明の第3実施例を示す斜視図であり、第1図に示す第1実施例と共通する部分には同一符号を

特別平3-193513(6)

付し、その説明は一部省略する。

本実施例にあっては、コントロールアーム35と、上部アッパアーム6、下部アッパアーム7との連結手段を変形させている。すなわち、上部アッパアーム6の先端とコントロールアーム35の上端とを触15,37に対して略平行となる触44の周りに回動可能なブッシュ45にで連結すると共に、下部アッパアーム7とコントロールアーム35の中央部とをボールジョイント46にて連結している。

このように構成した本実施例のサスペンション にあっても、上述した第1実施例のサスペンショ ンと同様の作用効果を奏する。

第4 实施例

第5図は、本発明のさらに他の実施例を示す斜 視図である。

本実施例のサスペンションにあっては、上部アッパアーム6の先端とコントロールアーム35の 上端とを、軸37に対して略単行となる軸47を 行するブッシュ48により連結し、さらに、コン

ていることから、この傾斜角αを適宜変更することによりキャンパ変化特性を種々に変化させることができ、直進走行性と旋回走行性とを同時に満足し得るサスペンションを提供することができる。

なお、この傾斜角 α は車体の平面視において設ける場合に限定されるごとなく、車体の側面視において設けても良い。

本発明は、上述した実施例に限定されることなく、本発明の要旨を越えない限りにおいて種々に 改変することができる。

例えば、上述した実施例においては、下部アッパアーム7を車体の進行方向に対して傾斜させるように設置したが、上部アッパアーム6のみを傾斜させても良く、また、両アッパアーム6.7を傾斜させても良い。さらに、上部アッパアーム6 および下部アッパアーム7のみならず、ロアアーム4を傾斜させることもできる。

さらに、アッパアーム6、7、ロアアーム4を 構成するアームは1型、A型の何れの構造であっ トロールアーム35の中央部とナックル2の二股 腕19の先端とをボールジョイント12にて連結 している。

また、コントロールアーム35の下端にはボールジョイント49を介して下部アッパアーム7の基端はフックュ10により車体側5に取り付けている。この下端にはりまするが、本次の間における軸15は、軸37に対して取ながであり、軸37に対して取定して上部アッパで一ム6と下の回動面に対して上部アッパでしためであり、での中で変更することにより、できる。サスペンションを得ることができる。

このように構成した本実施例のサスペンションによれば、上述した第1 実施例の作用効果に加え、下部アッパアーム7 は、車体の平面視における進行方向に対して所定角度 α 傾斜して取り付けられ

ても良い。

(発明の効果)

以上述べたように本発明によれば、サスペンション設計における自由度が格段に向上すると共に、 駆動輪にも適用でき、しかも定行安定性を満足すべきものに設定することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1図は、第1の発明の一実施例を示す斜視図、第2図は、間実施例の動作を説明する概念図、第3~5図は本発明の他の実施例を示す斜視図、第6,7図は、従来のサスペンションを示す概念図である。

1… 車輪、 2… ナックル、

3…アッパアーム、 4…ロアアーム、5… 京体 (フレーム) 、 6…上部アッパアーム、

7…下部アッパアーム、

35…コントロールアーム。

特許山斯人 萬自動東工業株式会社 代 理 人 弁理士 八 用 幹 雄

(他1名)







